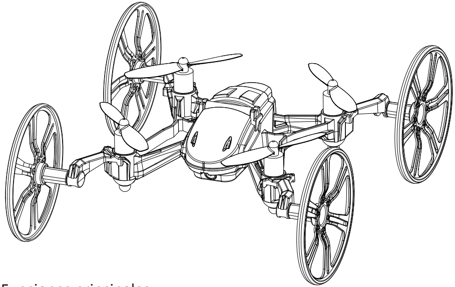
Hawkeye

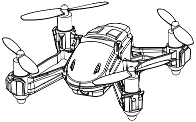
Guía del usuario



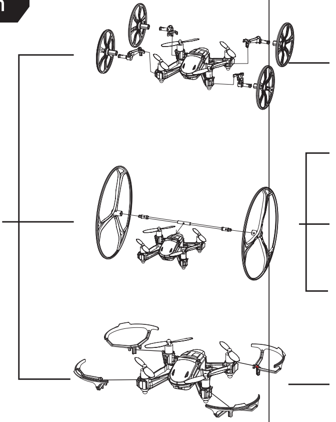
Funciones principales:

1. Se impulsa con cuatro motores, por lo que puede funcionar fácilmente en vuelo suaves para diversas maniobras.
2. El diseño modular, permite que la instalación sea simple y de fácil mantenimiento.
3. Diseño integrado con sensor de giroscopio de 6 ejes y control de actitud, un posicionamiento preciso por vía aérea.
4. Unidad de multifunción que le permite disfrutar de la operación anfibia y de 4 ejes

Modo de combinación

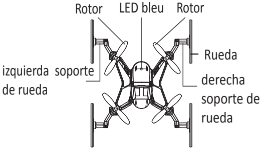


Version A

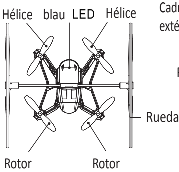


Nombres de las

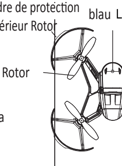
Versión B

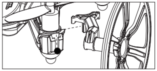


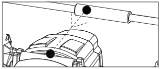
Versión C ;

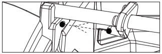


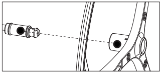
Versión D

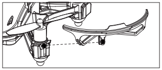


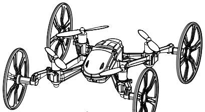




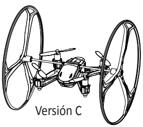




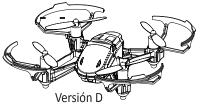




Versión B

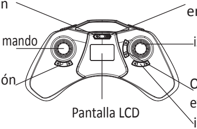


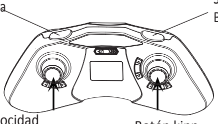
Versión C



Versión D

Transmisor





Precauciones

1. Importante

(1) Este producto no es un juguete, es un dispositivo que ha integrado el conocimiento de la electrónica, aerodinámica y mecánica, es un transmisor de alta frecuencia y debe ser instalado y ajustado correctamente con el fin de evitar accidentes.

El propietario debe operarlo de manera segura, de lo contrario, podría herir o dañar a las personas o cosas a su alrededor. Cualquier responsabilidad derivada del mal uso es directa al propietario o quien lo opera.

(2) Este producto es adecuado para los pilotos experimentados de helicóptero RC con experiencia de 14 años o más.

(3) El campo de aviación debe ser aprobado legalmente por las autoridades locales.

(4) Nosotros Udirc, no nos hacemos responsables después de la venta del producto de las normas de seguridad o multas derivadas de la operación, uso o mala gestión del producto.

(5) Para ayuda, operación, mantenimiento, etc., por favor póngase en contacto con el distribuidor local en su país.

1.2 Precauciones de seguridad

Manténgase a distancia al volar, ya que existen riesgos al volar el helicóptero RC.

El ajuste o ensamblado incorrecto, así como los electrónicos defectuosos o el mal funcionamiento podría causar accidentes, dañar la máquina o lesionar a las personas. Por favor, preste especial atención a la seguridad y estar al pendiente al operar el producto.

(1) Manténgase alejado de las personas y objetos

La velocidad y el estado del helicóptero RC son inciertos, por lo que puede convertirse en un peligro potencial.

Al volarlo sobre un sitio, éste debe estar libre de edificios, árboles y cables de electricidad.

Evite volar en o cerca de las zonas muy pobladas.

Además, evite volarlo en la lluvia, tormentas, rayos y truenos, para proteger de daños el motor y las partes.

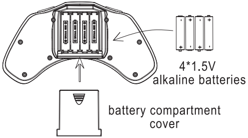
(2) Mantenga alejado de los ambientes húmedos

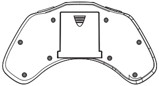
El interior del helicóptero está hecho de componentes electrónicos de precisión que necesita mantener lejos de la humedad o vapor del agua con el fin de proteger la maquinaria y sus partes.

(3) operación de seguridad
Por favor opere el drone de acuerdo a su condición física y sus habilidades de vuelo. La fatiga, letargo y un funcionamiento defectuoso podría provocar acontecimientos peligrosos.
(4) Manténgase alejado de los rotores giratorios
Mantenga su cara y cuerpo, así como otras personas lejos de los rotores giratorios.
Los rotores de este tipo pueden causar lesiones graves.
(5) Mantenga alejado del calor
Un helicóptero RC está hecho de metal, fibra, plástico, componentes electrónicos, etc. Así que protéjalos del calor y de la luz solar para evitar deformaciones y otros daños.
1.3 Lista de comprobación antes de comenzar
1) La zona de vuelo deberá tener ser en un espacio abierto, se recomienda por lo menos 5 metros de longitud * 5 metros de ancho y altura de 3m.
2) Asegúrese de que el receptor y el transmisor están completamente cargadas.
3) Antes de la operación, primero encienda el transmisor y conecte el cable de alimentación del helicóptero; al salir de su vuelo, por favor desconecte el cable de alimentación primero, y encienda el transmisor.
Un cambio en el orden puede provocar la pérdida de control del helicóptero, y poner en peligro su seguridad y la de los demás.
Por favor, mantenga correctamente el encendido y apagado.
4) Asegúrese de que la conexión entre la batería y el motor es estable.
Las vibraciones pueden ser resultadas de una mala conexión de la terminal y hacer que el helicóptero esté fuera de control.
I

Instalación de las baterías

Abra la tapa de la batería del transmisor, conecte la batería de acuerdo con las instrucciones de la conexión del electrodo (baterías no incluidas)

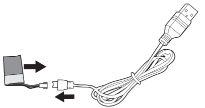




1. Al insertar la batería, debe seguir las instrucciones del electrodo para conectar. Los polos no deben ser intercambiados.
Nota 2. No utilice pilas nuevas con viejas.
3. Por favor, no use diferentes tipos de baterías.

Instrucción para cargar la batería Li-Po

1. Conecte la batería del drone con el cable USB y el cable a la computadora
2. Durante la carga, el LED rojo se iluminará constantemente debido a los USBs.
3. Después cargar por 60 minutos, la luz roja se apagará, indicando que la carga está completa.* Este producto está equipado con una batería incorporada de tipo Li-po, por favor, siga las precauciones.
* No ponga la batería cargada cerca de altas temperaturas, como llamas o aparatos eléctricos, de lo contrario se puede dañar, o generar una explosión.
* No golpee la batería en superficies duras
* No sumerja la batería en agua; manténgala en un lugar seco.
* No rompa la batería

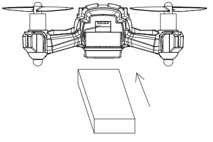


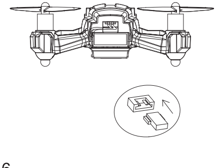
Connectez le câble USB à un PC

Pasos antes del vuelo

1. Encienda el transmisor, el indicador LED parpadea rápidamente. Debe presionar la palanca hasta el extremo superior y luego a la parte inferior, después los indicadores LED parpadearán lentamente. Esto indicará que el transmisor ha enviado el código de alimentación al receptor.
2. Inserte la batería en el drone al apagarlo.
3. Deje el drone en el suelo. Si la luz trasera parpadea constantemente, esto indica que el emparejamiento se ha realizado correctamente y el drone está listo para volar.

Nota importante: Si el drone está encendido, el giroscopio debe ser calibrado en el receptor del nivel, así que hay que asegurarse de que la superficie es plana.

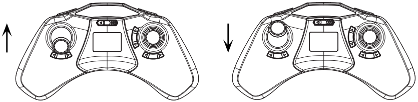




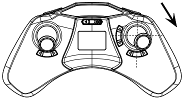
Ajustes

Cuando el drone está volando y el vuelo no puede ser controlado por el mando, ponga el drone como se muestra en la descripción de abajo:

1. Reduzca el poder del drone, apague el transmisor.
2. Encienda el transmisor, pulse el acelerador del extremo y luego de vuelta a la posición más baja. (Ver Figura 01.02), ahora la estación está lista para el código de acoplamiento.

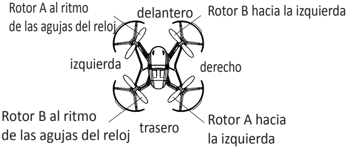


3. Cambie el drone, y colóquelo sobre una superficie plana. En unos 3 segundos o más, escuchará "di, do,di", indicando que el código de acoplamiento fue un éxito, y se prenderá la luz LED.
4. No se permite presionar el acelerador antes de que se ponga en marcha, mueva la palanca a la derecha como se muestra (ver foto 3), el LED en el fuselaje del drone comenzará a parpadear, indicando que el drone está ajustado. Cuando el drone muestre una luz constante, el ajuste está terminado y el drone está listo para volar.

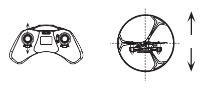


Explicación adicional antes del vuelo

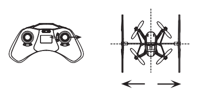
1. Luz indicadora está al frente (rotor blanco está en el frente)
2. Encienda el drone, compruebe el movimiento de rotación de los rotores. Rotores trasero derecho y delantero de izquierdo, giran a la derecha. Rotores trasero izquierdo y delantero derecho giran a la izquierda para dar equilibrio.
3. Cuando el drone se inclina hacia un lado durante el vuelo, se puede ajustar el balance con el botón de ajuste.


Rotor A al ritmo de las agujas del reloj
delantero
Rotor B hacia la izquierda
izquierda
derecho
Rotor B al ritmo de las agujas del reloj
trasero
Rotor A hacia la izquierda

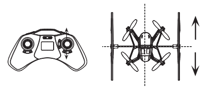
Control de vuelo



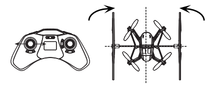
1. Cuando la barra en el transmisor se mueve hacia arriba o hacia abajo, el drone vuela de arriba o hacia abajo.



2. La posición en que pongas a barra, es la posición en la que volará en drone.

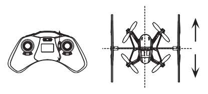


3.Poussez le joystick directionnel vers l'avant ou l'arrière pour respectivement avancer et reculer le drone.



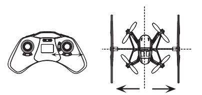
4. La posición en que pongas a barra, es la posición en la que volará en drone (derecha-izquierda)

5. Ajuste a proa y popa



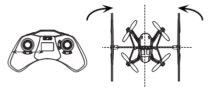
Al levantarlo hacia adelante, se puede adaptar y estabilizar el drone.

6. Ajuste de izquierda y derecha



Al levantarlo hacia la izquierda, se puede equilibrar moviendo el drone hacia la derecha.

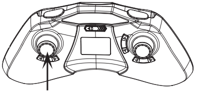
7. Ajuste izquierda y derecha



Al levantarlo hacia la derecha, se puede equilibrar moviendo el drone hacia la izquierda.

Modo de velocidad alto / medio / bajo

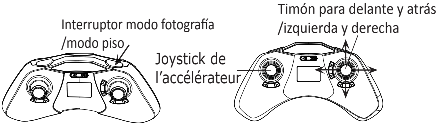
IInterruptor de velocidad alta-media-baja:
La configuración predeterminada del transmisor está en modo N, al presionar el acelerador, el transmisor hará un ruido como "di di", y así el modo M estará habilitado; cuando presione la palanca del acelerador de nuevo, el transmisor mostrará "di" en el modo N.



Modo piso

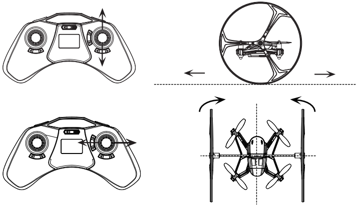
(utilizado en versión B / C)

Pulse el botón por 1-2 segundos, el transmisor sonará "di di di" e indicará que el modo piso está activado, el modo de transmisor se ve como en la imagen siguiente:


Interruptor modo fotografía /modo piso
Joystick de l'accélérateur
Timón para delante y atrás /izquierda y derecha

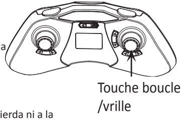
Pulse el botón como en la foto durante 1-2 segundos, se escuchará un "di di" del control, entonces el drone entrará en operación de vuelo regular.

Presione suavemente el acelerador y mueva la palanca izquierda y derecha hacia adelante o hacia atrás para mover el drone. A continuación, mueva la palanca hacia la izquierda o hacia la derecha por el timón para que se mueva hacia la izquierda o la derecha.



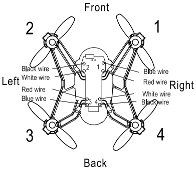
Modo de Kipp

Cuando el drone vuele, presione el mando con la mano derecha hacia abajo, el transmisor sonará como "di, di, di...", y el drone está listo para usarse. Presione con la mano derecha la barra de avance/retroceso o izquierda/derecha hasta la última posición, después suéltelo y el drone girará a 360 grados hacia adelante/atrás en dirección izquierda-derecha.
El modo de inclinación se apaga automáticamente.
Nota: La versión C no se puede inclinar hacia la izquierda ni a la derecha a baja potencia, no es adecuado para el modo Kipp.



Explicación adicional

El drone funciona correctamente si la instalación y conexión es correcta, como se muestra en la siguiente imagen.

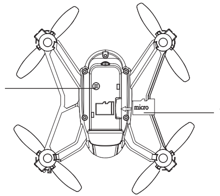


Recibidor NO # 1
Posición conectada con el cable de motor delantero derecho.
Recibidor NO # 2
Posición conectada con el cable de motor delantero derecho.
Recibidor NO # 3
Posición conectada a la derecha del cable de motor trasero.
Recibidor NO # 4
Posición conectada a los enlaces de cable de motor trasero.

Atrás

Vídeo y cámara de operación

1. Instale la tarjeta TF de la cámara, presione la tarjeta TF, asegúrese de que los contactos metálicos de la tarjeta TF están colocados correctamente y presione la tarjeta TF, como se muestra en el dibujo interior.
2. Cuando pulse el botón de la cámara, se mostrará una luz roja con destello, indica que el drone ha fotografiado. Si pulsa el botón de vídeo y la luz roja parpadeará, y grabará un vídeo. Si desea detener la grabación, pulse el botón de vídeo de nuevo y la luz roja dejará de parpadear deteniendo la grabación del vídeo. Pulse en la tarjeta TF de nuevo para sacarla. (Nota: Cuando haya terminado de grabar, pulse el botón de vídeo, de lo contrario no se guardará el vídeo.)



3. Cuando el vuelo finalice, pulse el interruptor de encendido en OFF. Retire la tarjeta TF, e insértela en el lector y conéctelo al puerto USB de la computadora. Después de unos segundos, se guardarán el vuelo y podrá verlo en su computador.

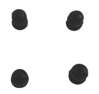
Nota: Por favor asegúrese de enviar el vídeo después de que los datos se copien en el computador, y de que el software de transmisión del video sea compatible con el formato AVI

Piezas de repuesto

Abajo se muestra las partes opcionales para facilitarle el uso. Puede comprar las piezas con distribuidores locales.

Carcasa

Rotores



Gomas

Piezas transparentes para lámpara

Marco protector externo

Rueda pequeña

Soporte de rueda derecha e izquierda

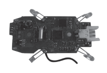
Rueda grande

Varilla de conexión

Compartimiento de batería

Marco inferior

Cámara-board



Receptor

Motor estándar -
(cable rojo y azul)

Motor trasero
(cable blanco y negro)

Batería

Tarjeta SD

Lector

Cable USB

Control